

 1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

pwm

 2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA

- ☐ A FLASH
- ☐ B PROM
- ☒ C EPROM
- ☐ D ROM
- ☐ E RAM

 3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?

- ☒ A True
- ☐ B False

 4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?

- ☐ A A
- ☐ B B
- ☐ C C
- ☐ D D
- ☒ E E

 5. ¿Que partes no componen un servo motor?

- ☐ A Circuito integrado
- ☐ B Motor Stepper
- ☐ C Motor DC
- ☒ D Sistema mecánico
- ☒ E Driver

✓ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?

- ☐ A True  
☒ B False

✗ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?

- ☐ A PINX  
☐ B PORTX  
☐ C DDRX  
☐ D Todas las anteriores :v

✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?

- ☐ A True  
☒ B False

✗ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número

✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas  
rene

⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?  
Un documento vacio

